

## **BAB V**

### **PENUTUP**

Bab ini berisi kesimpulan yang diperoleh selama perancangan dan pembuatan skripsi berjudul “Robot Pembeda Warna”.

#### **5.1. Kesimpulan**

Dari proses pembuatan “Robot Pembeda Warna” yang dibuat, dapat diambil beberapa kesimpulan yaitu :

1. Dari pengujian sistem secara keseluruhan yang dilakukan, diperoleh kesalahan dalam pembacaan warna sebesar 10% dari 100 kali percobaan.
2. Sensor infra merah bekerja dengan baik untuk mendeteksi keberadaan permen.
3. Sensor warna menghasilkan data nilai hexa yang berbeda-beda untuk setiap warna, sehingga perlu dilakukan penentuan *range* nilai hexa.

## DAFTAR PUSTAKA

## DAFTAR PUSTAKA

- [1] Atmel, **AT89S51 Data Sheet**, Atmel Inc., USA, Desember 2003
- [2] MacKenzie, I Scott, **The 8051 Microcontroller 3rd edition**, Prentice Hall Inc.,USA, 1999
- [3] Malvino, Albert Paul, Ph.D., E.E., **Prinsip-Prinsip Elektronika**, edisi ketiga, jilid satu, Erlangga, 2000.
- [4] Pusporini, Kris, S.T, M.T, **Panduan Dasar Mikrokontroler Keluarga MCS-51**, Innovative Electronics, Surabaya, 2004.
- [5] Nalwan, Paulus Andi, **Panduan Praktis Teknik Antarmuka dan Pemrograman Mikrokontroler AT89C51**, PT. Elex Media Komputindo, Jakarta, 2003.
- [6] Harter, James H, Electromechanic Principles Concepts And Devices, Second Edition, Prentice Hall 1995.
- [7] Berlien, Jack, [http://www.taosinc.com/downloads/pdf/DN11\\_color.pdf](http://www.taosinc.com/downloads/pdf/DN11_color.pdf), diambil Januari 2005
- [8] TAOS Inc, <http://www.taosinc.com/images/product/document/tcs230.pdf>, diambil Januari 2005
- [9] Parallax Inc, <http://www.parallax.com/dl/docs/prod/motors/stdservo.pdf>, diambil Maret 2005
- [10] Parallax Inc, <http://www.parallax.com/dl/docs/books/roboticsservomod.pdf>, diambil Maret 2005